CLIPPEDIMAGE= JP410301472A

PAT-NO: JP410301472A

DOCUMENT-IDENTIFIER: JP 10301472 A

TITLE: METHOD OF SUPPORTING WORK AND DEVICE THEREFOR

PUBN-DATE: November 13, 1998

INVENTOR-INFORMATION:

NAME

ISHIZAWA, TOMOKI NAKAJIMA, KAZUYOSHI

ASSIGNEE-INFORMATION:

NAME

COUNTRY

OMRON CORP

N/A

APPL-NO: JP09109401

APPL-DATE: April 25, 1997

INT-CL (IPC): G09B005/12;G06F017/60

ABSTRACT:

PROBLEM TO BE SOLVED: To provide a method of supporting work and device therefor permitting to instruct an optimal job instruction to workers according to a progress in an actual work.

SOLUTION: The time of starting a system, a scenario file held by a server is transferred to clients 20-1-20-n, and the clients refer to this scenario file and sequentially and automatically provide workers 50-1-50-n posted along production line 40 with job instruction information by using display operation device 22-1-22n. Further, the job instruction information or its timings to be provided to the workers are varied according to the operation of the display operation device 22-1-22-n or progresses in the jobs or degrees of their skills by the workers.

COPYRIGHT: (C)1998,JPO

(19)日本国特許庁(JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出願公開番号

特開平10-301472

(43)公開日 平成10年(1998)11月13日

(51) Int.Cl.6

啟別記号

FΙ

G 0 9 B 5/12

G06F 17/60

G 0 9 B 5/12

G06F 15/21

Z

R

審査請求 未請求 請求項の数6 OL (全 15 頁)

(21)出願番号

特願平9-109401

(22)出願日

平成9年(1997)4月25日

(71)出願人 000002945

オムロン株式会社

京都府京都市右京区花園土堂町10番地

(72)発明者 石沢 智樹

京都府京都市右京区花園土堂町10番地 オ

ムロン株式会社内

(72)発明者 中島 一義

京都府京都市右京区花園土堂町10番地 オ

ムロン株式会社内

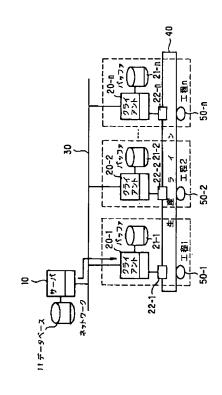
(74)代理人 弁理士 和田 成則

(54) 【発明の名称】 作業支援方法および装置

(57)【要約】

【課題】 実作業の進み具合に対応して最適な作業指示 情報を作業者に提示することができるようにした作業支 援方法および装置を提供する。

【解決手段】 システム起動時にサーバ(10)が保持 するシナリオファイルをクライアント(20-1~20 -n)に転送し、クライアントは、このシナリオファイ ルを参照して生産ライン(40)に沿って配置された作 業者(50-1~50-n)に作業指示情報を表示操作 用デバイス(22-1~22-n)を用いて順次自動提 供する。また、作業者の表示操作用デバイス(22-1 ~22-n)の操作若しくは作業の進行若しくは習熟度 に対応して作業者に提供される作業指示情報若しくはそ の提供タイミングを可変する。



1

【特許請求の範囲】

【請求項1】 作業員に対して作業指示情報を提供する ことで作業支援を行う作業支援方法において、

上記作業者の操作若しくは作業の進行に対応して上記作 業者に提供する作業指示情報若しくはその提供タイミン グを可変することを特徴とする作業支援方法。

【請求項2】 作業員に対して作業指示情報を提供する ことで作業支援を行う作業支援装置において、

上記作業指示情報を再生する作業指示情報再生手段と、 上記作業指示情報再生手段により再生される作業指示情 10 報若しくはその再生タイミングを可変制御する制御手段 と、

を具備することを特徴とする作業支援装置。

【請求項3】 上記制御手段は、

再提供イベント入力に対応して上記作業指示情報の先頭 に戻って作業指示情報を再生するように上記作業指示情 報再生手段を制御することを特徴とする請求項2記載の 作業支援装置。

【請求項4】 上記制御手段は、

ファイルまたはコマ進みまたは戻りイベント入力に対応 20 して上記作業指示情報がファイルまたはコマ単位で進み 若しくは戻って再生されるように上記作業指示情報再生 手段を制御することを特徴とする請求項2記載の作業支 援装置。

【請求項5】 上記制御手段は、

作業者の習熟度に応じた作業標準時間に基づき上記作業 指示情報が再生されるように上記作業指示情報再生手段 を制御することを特徴とする請求項2記載の作業支援装 置。

【請求項6】 複数の作業内容に応じた複数の作業シナ 30 リオを記憶したデータベースに対してデータを記録また は読み出しをするサーバと、記憶手段および表示手段を 制御するクライアントとを有し、

クライアント側から作業内容に応じたスタートアップト リガとなるイベントの発生がサーバに伝えられることに 応答して、サーバから前記作業内容のシナリオを前記ク ライアント側に送信し、クライアント側ではサーバから のシナリオを記憶手段に記憶し、以後この記憶手段に記 憶したシナリオに従って作業が進むように作業を表示手 段に表示することを特徴とする作業支援装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】この発明は、FA(ファクト リオートメーション) 製造現場における組立や加工、検 査業務などの作業者に対して作業指示情報を提供するこ とで作業者の作業を支援する作業支援方法および装置に 関する。

[0002]

【従来の技術】従来、この種の作業支援方法としては、

に配布する方法がとられている。

【0003】すなわち、FA製造現場において、現場作 業者が組立て/検査/保全などの作業を行う場合、紙べ ースの作業手順書を作成し、その手順書を元に作業教育 を実施し、実ラインで紙ベースの作業手順を参照し、実 作業を行っている。

【0004】しかしながら、上記従来の紙ベース作業手 順書、作業教育では、以下に示すような問題がある。

【0005】1)わかりやすい作業手順書にするために は、平明図形、立体図形化、写真化などの作成工数が大 きくなる。

【0006】2) 現場作業ノウハウ (色情報、時間情 報、音情報、機械の動きに基づく作業者の動作など)の ドキュメント化は、困難である。

【0007】3)不慣れな作業者(新人、パート)に対 する付き切りの指導など作業教育工数が大きくなる。

【0008】4)作業ノウハウの伝授はスムーズにいか ず、もれが発生する。

【0009】5)多品種少量生産に伴う作業手順の内容 が複雑になるため、作業内容が覚えられない。

【0010】6)段取り替えごとに、該当する作業手順 書(紙)をキャビネットから出して作業をしなければな らない。

【0011】7)設計変更などによる作業内容変更連絡 の迅速な対応工数が大きく、変更内容の徹底も難しい。 【0012】8)作業者のスキル不足やスキルのバラツ キが発生し、製造トラブルが多く発生し、対応工数増 加、稼働率低下および製造品質のバラツキなどが発生す る。

【0013】そこで、特開平7-64465号公報に見 られように、作業指示情報を映像や音声などを活用して 直感的に理解し易い情報にしてそれを電子的かつネット ワークを介して提供することで上記問題を解決した組立 作業手順指示方法が提案されている。

【0014】具体的には、上記特開平7-64465号 公報に開示された組立作業手順指示方法は、以下の手順 で制御される。

【0015】1)作業指示情報を予めサーバからクライ アントに転送しておく。

【0016】2)運用時に作業計画に基づいてサーバか らクライアントにどの情報をどれだけの時間だけ表示す るかに関するコマンドを送る。

【0017】3) クライアントはこのコマンドにしたが って自身に記憶された作業指示情報を再生する。

[0018]

【発明が解決しようとする課題】しかしながら、上記従 来の作業支援方法においては、あくまでも現場作業者に 対して作業計画通りに(機械的に)作業指示情報を再生 表示していくだけなので、作業者側の要求若しくは作業 作業者に対する作業指示内容を文書でまとめて各作業者 50 の進み具合に対しては全く考慮されておらず、作業計画

が綿密に出来上がっており、かつ順調に作業が行われている場合のみ有効になるものである。

【0019】例えば、作業計画が荒い場合や作業者の習 熟度がばらつく場合等には必ずしも有効に動作するとは 限らない。習熟度が高い作業者にとっては、早く次の作 業内容を表示して欲しい状況も生じ、また、習熟度が低 い作業者にとってはもう少し長く作業内容を表示して欲 しいという状況も生じる。

【0020】すなわち、ただ機械的に作業指示情報を再生表示する従来の作業支援方法にあっては作業者にとっ 10 て必要かつ的確な作業指示情報が得られるとは限らず、これによって、有効な作業効率の向上が期待できないという問題があった。

【0021】そこで、この発明は、実作業の進み具合に 対応して最適な作業指示情報を作業者に提示することが できるようにした作業支援方法および装置を提供するこ とを目的とする。

[0022]

【課題を解決するための手段】上記目的を達成するため、請求項1の発明は、作業員に対して作業指示情報を 20 提供することで作業支援を行う作業支援方法において、上記作業者の操作若しくは作業の進行に対応して上記作業者に提供する作業指示情報若しくはその提供タイミングを可変することを特徴とする。

【0023】また、請求項2の発明は、作業員に対して 作業指示情報を提供することで作業支援を行う作業支援 装置において、上記作業指示情報を再生する作業指示情 報再生手段と、上記作業指示情報再生手段により再生さ れる作業指示情報若しくはその再生タイミングを可変制 御する制御手段と、を具備することを特徴とする。

【0024】また、請求項3の発明は、請求項2の発明において、上記制御手段は、再提供イベント入力に対応して上記作業指示情報の先頭に戻って作業指示情報を再生するように上記作業指示情報再生手段を制御することを特徴とする。

【0025】また、請求項4の発明は、請求項2の発明において、上記制御手段は、ファイルまたはコマ進みまたは戻りイベント入力に対応して上記作業指示情報がファイルまたはコマ単位で進み若しくは戻って再生されるように上記作業指示情報再生手段を制御することを特徴 40とする。

【0026】また、請求項5の発明は、請求項2の発明において、上記制御手段は、作業者の習熟度に応じた作業標準時間に基づき上記作業指示情報が再生されるように上記作業指示情報再生手段を制御することを特徴とする。

【0027】また、請求項6の発明は、複数の作業内容 に応じた複数の作業シナリオを記憶したデータベースに 対してデータを記録または読み出しをするサーバと、記 憶手段および表示手段を制御するクライアントとを有 4

し、クライアント側から作業内容に応じたスタートアップトリガとなるイベントの発生がサーバに伝えられることに応答して、サーバから前記作業内容のシナリオを前記クライアント側に送信し、クライアント側ではサーバからのシナリオを記憶手段に記憶し、以後この記憶手段に記憶したシナリオに従って作業が進むように作業を表示手段に表示することを特徴とする。

[0028]

【発明の実施の形態】以下、この発明の実施の形態について添付図面を参照して詳細に説明する。

【0029】図1は、この発明に係わる作業支援方法および装置を適用して構成される作業支援システムの一実施の形態をブロック図で示したものである。

【0030】図1において、この作業支援システムは、生産ライン40の各工程毎に配置される複数の現場作業者50-1~50-nに対して作業指示情報を提供するもので、サーバ10と、このサーバ10にネットワーク30を介して接続される複数のクライアント20-1~20-nとからなるサーバークライアントシステムとして構築される。

【0031】サーバ10には、画像情報などから構成される作業指示情報を蓄積するデータベース11が接続されている。

【0032】また、クライアント20-1~20-nには、バッファ21-1~21-nおよび表示操作用デバイス22-1~22-nが接続されている。

【0033】ここで、バッファ21-1~21-nは、このシステムのスタートアップ時にサーバ10から転送されるシナリオファイルおよびクライアント20-1~3020-nからの要求によりサーバ10から転送される作業指示情報などを格納するものである。

【0034】また、表示操作用デバイス22-1~22-nは、現場作業者50-1~50-nが直接操作することにより作業指示情報などをクライアント20-1~20-nを介して取得するためのものである。

【0035】データベース11に蓄積され、クライアント20-1~20-nからの要求によりサーバ10からクライアント20-1~20-nに転送される作業指示情報は、作業要素の具体的な指示内容を記述したファイルから構成される。この作業指示情報は、現場作業者に作業指示内容を分かり易く伝えるために、映像、静止画、アニメーション、音声、テキストなどで表現されている

【0036】ところで、映像、静止画、アニメーションなどの画像データは、その情報量が大量となるため、このままではネットワーク30上のトラフィックが増大し、サーバ10とクライアント20-1~20-nとの間のデータ転送の転送効率を低下させてしまうという問題がある。

50 【0037】そこで、この実施の形態の作業支援システ

ムにおいては、サーバ10に接続されるデータベース1 1に圧縮した画像データを蓄積し、この画像データをク ライアント20-1~20-nに転送する際には、この 圧縮したままの画像データをそのままクライアント20 -1~20-nに転送するように構成し、クライアント 20-1~20-n側でこの圧縮された画像データを伸 長するように構成されている。したがって、クライアン ト20-1~20-nには圧縮された画像データを伸長 する画像伸長機能が搭載されている。

【0038】画像データの圧縮/伸長は、例えば、静止 10 画データであれば、JPEG規格、動画データであれば Motion-JPEGという手法やMPEG規格を採 用することができる。

【0039】ところで、この種の作業支援システムにお いては、作業指示の観点から、動画であっても任意の画 面を切り出して内容を確認したいという要求が強い。こ の要求を満たすためには画像を構成する1コマ毎に画像 データを空間圧縮するのみとした方が好ましく、上記M ○tion-JPEGとして知られている手法が適して いる。

【0040】すなわち、MPEGによる手法は、空間圧 縮と時間圧縮を併用しているので、圧縮時点でコマ落ち が発生し、任意のコマを指定しても、これを再生表示す ることができない。

【0041】そこで、この実施の形態の作業支援システ ムにおいては、動画像をMotion-JPEGの方式 に準拠して、静止画を高速かつ連続的に再生する方式を 採用している。ここで、再生速度は、例えば、30コマ /秒(NTSC規格)に準拠する。

【0042】ある特定の静止画像を切り出す方法として 30 は、静止画像の1つ1つにユニークに番号やアドレスを つけることでも実現することができるが、Motion - JPEGの方式に準拠して、静止画を高速かつ連続的 に再生する方式を採用する場合、1画面につき1/30 秒均等に表示して行くことができるので、これを利用し て時刻指定によりある特定の静止画像を切り出すことが 可能である。

【0043】そこで、この実施の形態の作業支援システ ムにおいては、画像再生時にタイマをセットし、このタ イマの値と画像の再生画面とを関連付けている。このよ 40 うな手法により、この内蔵タイマの値を参照することで 再生画像の任意のコマを指定したコマ制御を実現してい

【0044】データベース11に蓄積され、この作業支 援システムのスタートアップ時にサーバ10からクライ アント20-1~20-nに転送されるシナリオファイ ルは、作業の対象品種毎に用意されているテキストベー スのファイルである。このシナリオファイルは、この作 業支援システムの自動実行時に参照されるもので、どの 順番でどの指示ファイルを読み出すか、その再生時間が 50 1)キーボード204-1

どれくらいかが記述されている。

【0045】このシナリオファイルは、このシステム起 動時のスタートアップイベントの発生により、サーバ1 0からクライアント20-1~20-nに読み出され、 移行は、クライアント20-1~20-nに接続された バッファ21-1~21-nに保持される。このような 構成により、この作業支援システムを自動実行しつつも 現場作業者側で起こすイベントの対処を容易に追加可能 にしている。すなわち、現場作業者が起こすイベントを 予めシナリオファイルにあるアクションにて対処するこ とが容易になる。

【0046】このシナリオファイルを構成することによ り、この作業支援システムの自動実行時において次に読 み出すべきファイルをこのシナリオファイルの中で指定 することで、各作業指示ファイルは次のファイルを読み 出すためのデータを付加する必要がなく、作業ファイル としての独立性と再利用性を高めることができる。すな わち、ファイルにチェーン構造を持たせる必要がなくな る。なお、このシナリオファイルは、クライアント20 $-1\sim20-n$ にある実行ルーチンから参照される。

【0047】この作業支援システムにおいて、作業指示 情報の再生を自動実行している状態で、現場作業者側に おいて再生画面を操作したい場合は、表示操作用デバイ ス22-1~22-nからその操作指示を入力する。こ の操作指示を入力する手段としては、キーボード、マウ スの他、この作業支援システム専用に作られた入力デバ イスを用いることができる。この指示入力手段は、上記 シナリオファイルから見ればイベントのトリガ発生手段 となる。

- 【0048】図2は、上記シナリオファイルの一例を示 したものである。この図2に示すシナリオファイルは、
 - 1)イベント番号
 - 2) イベント名称
 - 3)再生指定ファイル名
 - 4)ファイルの再生時間
 - 5)次のイベントの名称

の項目を有し、エンドレスで、ファイル1からファイル 3を繰り返し再生するシナリオを記述している。

【0049】図3は、クライアント20-1~20-n の内部プログラム構造をブロック図で示したものであ る。

【0050】図3において、クライアント内部のプログ ラム20は、実行ルーチン201、シナリオファイル2 02、イベント検知、特定ルーチン203から構成され る。このプログラム20は、表示操作入力デバイス群2 2aおよび現場情報の入力デバイス群22bからのイベ ントのトリガ入力により動作する。

【0051】ここで、作業者が操作する表示操作入力デ バイス群22aには、

- 2) マウス204-2
- 3) タッチパネル204-3
- 4) バーコードリーダ204-N

等があり、現場情報の入力デバイス群22bには、

- 1)各種スイッチ205-1
- 2) タイマ205-2
- 3) 各種センサ205-3
- 4) その他各種入力装置205-M が含まれる。

が操作するような多種ハードウエアから操作信号が発生 すると、これをイベントのトリガ信号としてイベント検 知、特定ルーチン203に上げる。イベント検知、特定 ルーチン203では、これらの入力デバイスを仮想化 し、単にどんな種類のイベントがあがったかだけを認識 し、これを予め対応付けられた検出信号として実行ルー チン201に通知する。

【0053】この検出信号は認識されたイベントの種類 だけ存在し、その種類は、以下のようなものがある。

- 1)システムのスタートアップ
- 2)システムの終了
- 3)タイマのタイムアップ
- 4)ファイル再生の一時停止
- 5)次ファイル表示
- 6)現ファイルの再表示
- 7) 先頭ファイルからの再表示
- 8)ファイル再生一時停止の再開

これらは、次に説明する図4のフローチャートに示すよ うなイベント特定ロジックにしたがって特定される。

【0054】なお、上述したように、実行ルーチン20 30 1とシナリオファイル202とを明確に分けることによ り、シナリオファイルを書き換えるだけで実行内容を容 易に変更することができ、その汎用性を高めることがで きる。

【0055】図4は、この実施の形態の作業支援システ ムにおけるクライアント20-1~20-nの動作をフ ローチャートで示したものである。

【0056】図4において、まず、スタートアップイベ ントかが調べられる(ステップ231)。

テムにおいて、作業支援の運用スタートは、例えば、作 業対象に対してユニークに付けられているバーコード (作業内容)を図3に示したバーコードリーダ204-Nで読み取ることをトリガとするように構成されている ので、ステップ231のスタートアップイベントかは、 バーコードリーダ204-Nの読み取り入力があったか により調べられる。

【0058】すなわち、図3に示した実行ルーチン20 1は、上述したようにスタートアップするための特定の トリガを予め決めており、そのトリガを図3に示したイ 50 は(ステップ237でNo)、次に、この検知したイベ

ベント検知、特定ルーチン203が検知すると、スター トアップイベントとして、サーバ10に対してシナリオ ファイルの転送を要求する。

【0059】以降、クライアントは、シナリオファイル を保持し、後述のタイムアップイベント発生毎にこのシ ナリオファイルを参照して作業指示ファイルの提供を自 動的に実行する。

【0060】すなわち、次に、シナリオファイル着信か を調べ(ステップ232)、シナリオファイル着信でな 【0052】すなわち、タイマ205-2や現場作業者 10 いと(ステップ232でNo)、ステップ231に戻っ てシナリオファイル着信を待つが、シナリオファイル着 信、すなわちシナリオファイルが受信されると(ステッ プ232でYes)、クライアントの実行ルーチン20 1は、シナリオファイルに記述されている順番通りにこ のシナリオファイルの先頭から作業指示ファイルの提供 を自動的に実行する。

> 【0061】まず、シナリオファイルの先頭のイベント の名称を参照し、

- 1)指定ファイル読み出し
- 20 2) ローカルのバッファ (バッファ 21-1~21n)に記憶(書き込み)を行う(ステップ233)。 【0062】次に、イベント名称、タイマをセットし、 指定イベントのファイル再生スタート、すなわち、この シナリオファイルのイベント名称を記憶するとともに、 このシナリオファイルに予めセットされている再生時間 データに基づいて実行ルーチン201の内蔵タイマをセ ットし、ローカルのバッファからのファイル再生を開始 する(ステップ234)。

【0063】そして、イベント検知、特定ルーチン20 3によるイベント入力検知かを調べ(ステップ23 5)、イベント入力を検知しないと(ステップ235で No)、ステップ235に戻ってイベント入力検知を待 つが、イベント入力検知であると判断されると(ステッ プ235でYes)、この検知したイベントが終了イベ ントかを調べる(ステップ236)。

【0064】ここで、この検知したイベントが終了イベ ントであると (ステップ236でYes)、このシステ ムの動作を終了する。

【0065】また、ステップ236で、この検知したイ 【0057】ところで、この実施の形態の作業支援シス 40 ベントが終了イベントでないと判断された場合は(ステ ップ236でNo)、次に、この検知したイベントがタ イムアップイベントかを調べる(ステップ237)。 【0066】ここで、この検知したイベントがタイムア ップイベントである場合は (ステップ237でYe s)、シナリオファイル202を参照して次イベントを 認識し(ステップ239)、タイマカウントのリセット を行い(ステップ240)、ステップ234に戻る。 【0067】また、ステップ237で、この検知したイ ベントがタイムアップイベントでないと判断された場合

ントが再表示イベントかを調べる(ステップ238)。 【0068】ここで、この検知したイベントが再表示イ ベントでない場合は(ステップ238でNo)、ステッ プ235に戻るが、この検知したイベントが再表示イベ ントである場合は(ステップ238でYes)、先頭イ ベント名称を参照して先頭イベントを認識し(ステップ 241)、タイマカウントのリセットを行い(ステップ 240)、ステップ234に戻る。

【0069】すなわち、クライアントの実行ルーチン2 ベントが入力されると、記憶済みの現イベント番号を元 にシナリオファイル202を読みに行く。そこには次に 読むべきファイル名が記述されているので、これにより 次のファイルを読みに行く。このようにタイムアップイ ベントの発生をトリガとしてシナリオファイル202が 参照される。

【0070】また、クライアントの実行ルーチン201 がタイムアップとは別の種類のイベントをイベント検 知、特定ルーチン203を経て通知されると、実行ルー チン201はそのイベントの種類を特定してそれに対応 20 した表示操作を実行する。

【0071】ここで、入力デバイスは様々であるが、操 作指示と対応するイベント種類があらかじめ対応が取れ ており、イベント検知、特定ルーチン203内に内蔵さ れている。これにより、どの種の操作指示イベントかを 特定し、特定結果を実行ルーチン203に通知する。こ の特定結果によって、実行ルーチン201はシナリオフ ァイルを参照したり、タイマ値を操作したりする。

【0072】例えば、作業者が次のファイル表示指示を のイベント名称を元にシナリオファイルを参照して、次 のイベント名称を取得した後、次のファイルを読み出 す。再生ファイルが変わることにより、タイマは再度セ ットし直される。

【〇〇73】現在のファイル再生中に最初から再生し直 したい場合、現在のイベント名称を参照するのみで、再 度現状のファイル名が読み出される。タイマは再度セッ トされる。

【0074】また、終了もイベントの1つとして扱うこ とで、終了指示を入力すればシステムを終了することが 40 できる。

【0075】図5は、図1に示したこの実施の形態の作 業支援システムにおける表示操作用デバイス22-1~ 22-nの表示例を示したものである。

【0076】この図5に示す表示例においては、①~8 の8工程に対応する作業指示情報の詳細データを表示す ることができるようにように構成されている。ここで、 この詳細データの注意点は、例えば文字の点滅や移動に よってわかりやすく強調するように構成されている。な お、この作業指示情報は、作業項目に対してサーバ10 50 れる作業指示情報の再生タイミングを実作業の進み具合

から検索され、現場作業のクライアント端末、すなわち 表示操作用デバイス22-1~22-nに表示される。 【0077】上述したように、この実施の形態の作業支 援システムにおいては、以下に示すように構成される。 【0078】1)現場作業動作や製品情報をビデオ撮影 した映像を元に、作業指示情報を動画/静止画として簡 単に作成/選択できる。

【0079】2)作業指示内容を画像(動画/静止 画)、音声、文字、記号、作業補助情報などを用いたビ 01は、ファイルのタイムアップによるタイムアップイ 10 ジュアルで分かり易いマルチメディア作業支援情報とし て提供する。

> 【0080】3)任意の作業支援情報を選択し連結で き、それぞれの作業表示時間を記述できるシナリオファ イルとし、さらに、複数の作業情報と現場情報との関連 づけを行える構成にして、作業支援情報とともに、サー パ側(データベース)に登録できる。

【0081】4)クライアント側では、現場情報のトリ ガ信号をイベントとして検出し、該当の作業支援情報を 検索できる機能を持たせ、サーバ側のシナリオファイル に沿って作業支援情報を連続的に表示する機能を持たせ

【0082】このような構成によると、以下の効果が期 待できる。

【0083】1)技能労働者のスキル向上/多能工化を 支援できる。

- a. 現場情報(BCR)から、作業者が必要とする最適 な作業情報を自動的に提供できる。
- b. 多品種少量生産に伴う複雑な作業でも、ミスなく作 業を行うことができる。
- した場合は、タイムアップイベントと同様に現在実行中 30 c.作業ポイントの強調(音声/記号/補助情報)もで き、作業ミス/ポカミスを削減することができる。
 - d. ビジュアルで分かり易い為、現場作業者のスキル向 上が早期に図れる。

【0084】2) 熟練労働者の技術伝承に対応できる。

- a. 熟練労働者の作業ノウハウを映像化し、ビジュアル な作業情報として一元管理できる。
- b. 新人/ベテランによる作業スキルの均一化により稼 働率の平準化および向上を図ることができる。

【0085】3)ビジュアルな作業支援情報化による製 造コスト/間接工数の削減を図ることができる。

- a. 早期スキル向上のための作業教育工数が削減でき
- b. 現場作業者のスキル向上/多能工化の為、問い合わ せなどの間接工数が削減できる。
- c. 試作ラインでのビデオ映像から、わかりやすい作業 手順作成を簡単に作成できる。
- d. 作業手順書の一元管理による改訂/連絡/徹底など の間接工数が削減できる。

【0086】次に、この作業支援システムにより提供さ

によって作業者側から調整、操作することができるよう にしたこの発明の他の実施の形態について説明する。

【0087】この実施の形態によると、システムから一 方的に提供される指示情報に対して実作業時の時間的な 振れを現場の実状に合わせて作業者自身がコントロール できるようになる。

【0088】例えば、習熟度の高い作業者においては、 既知の指示情報を飛ばして不明箇所のみ一時停止表示す るようなこともできる。また、実作業の進捗に合わせて 情報の呼び出しタイミングをコントロールできるので、 作業計画が粗くても現場側での実作業の進捗を考慮する ことが可能になる。

【0089】図6は、このように構成したこの発明の他 の実施の形態の作業支援システムにおけるクライアント の動作をフローチャートで示したものである。

【0090】なお、この実施の形態において、その基本 的構成は図1乃至図3に示した構成と同様のものを用い ることができるが、この実施の形態の作業支援システム においては、その検出信号の種類として、以下のような ものを用いる。

【0091】1)システムのスタートアップ

- 2)システムの終了
- 3)タイマのタイムアップ
- 4)ファイル再生の一時停止
- 5)ファイル再生一時停止の再開
- 6)次ファイルの表示
- 7) 現ファイルの再表示
- 8) 現時点の画像からコマ戻し
- 9)現時点の画像からコマ進み

【0092】図6において、まず、スタートアップイベ 30 1)。 ントかが調べられる(ステップ211)。

【0093】このステップ211のスタートアップイベ ントかは、例えば、図2に示したバーコードリーダ20 4-Nの読み取り入力があったかにより調べられる。

【0094】次に、シナリオファイル着信かを調べ(ス テップ212)、シナリオファイル着信でないと(ステ ップ212でNo)、ステップ212に戻ってシナリオ ファイル着信を待つが、シナリオファイル着信、すなわ ちシナリオファイルが受信されると(ステップ212で Yes)、クライアントの実行ルーチン201は、シナ 40 リオファイルに記述されている順番通りにこのシナリオ ファイルの先頭から作業指示ファイルの提供を自動的に 実行する。

【0095】まず、シナリオファイルの先頭のイベント の名称を参照し、

- 1)指定ファイル読み出し
- 2) ローカルのバッファ (バッファ21-1~21-
- n)に記憶(書き込み)を行う(ステップ213)。

【0096】ここで、ローカルのバッファ (バッファ2

12

Oから情報をもらうことによる作業効率、転送効率の低 下を防止すると同時に、後述のコマ単位や作業指示ファ イル単位での進み、戻し操作を実現し、かつそれを高速 に実行するためである。

【0097】次に、イベント名称、タイマをセットし、 指定イベントのファイル再生スタートを行う(ステップ 214)。そして、イベント検知、特定ルーチン203 によるイベント入力検知かを調べ(ステップ215)、 イベント入力を検知しないと(ステップ215でN

10 o)、ステップ215に戻ってイベント入力検知を待つ が、イベント入力検知であると判断されると(ステップ 215でYes)、この検知したイベントが終了イベン トかを調べる(ステップ216)。

【0098】ここで、この検知したイベントが終了イベ ントであると (ステップ216でYes)、このシステ ムの動作を終了する。

【0099】また、ステップ216で、この検知したイ ベントが終了イベントでないと判断された場合は(ステ ップ216でNo)、次に、この検知したイベントがタ 20 イムアップイベントかを調べる(ステップ217)。

【0100】ここで、この検知したイベントがタイムア ップイベントである場合は(ステップ217でYe s)、シナリオファイル202を参照して次イベントを 認識し(ステップ218)、タイマカウントのリセット を行い(ステップ219)、ステップ214に戻る。

【0101】また、ステップ217で、この検知したイ ベントがタイムアップイベントでないと判断された場合 は(ステップ217でNo)、次に、この検知したイベ ントが一時停止再開イベントかを調べる(ステップ22

【0102】ここで、この検知したイベントが一時停止 再開イベントである場合は(ステップ221でYe s)、タイマのカウントを再開し(ステップ222)、 ステップ215に戻る。

【0103】また、ステップ221で、この検知したイ ベントが一時停止再開イベントでないと判断された場合 は(ステップ221でNo)、次に、この検知したイベ ントが一時停止イベントかを調べる(ステップ22 3).

【0104】ここで、この検知したイベントが一時停止 イベントである場合は(ステップ223でYes)、タ イマのカウントを一時停止し(ステップ224)、ステ ップ215に戻る。

【0105】また、ステップ223で、この検知したイ ベントが一時停止イベントでない場合は(ステップ22 3でNo)、次に、操作対象がファイルかコマかを調べ る(ステップ225)。

【0106】ここで、操作対象がファイルである場合 は、次に、このファイルの進みか戻りかを調べ(ステッ 1-1~21-n)に書き込むのは、いちいちサーバ1 50 プ226)、進みの場合は、シナリオファイル202を 参照して次イベントを認識し (ステップ218)、タイ マカウントのリセットを行い(ステップ219)、ステ ップ214に戻り、戻りの場合は、現イベント名称を参 照して現イベントを認識し(ステップ220)、タイマ カウントのリセットを行い(ステップ219)、ステッ プ214に戻る。

【0107】また、ステップ225で、操作対象がコマ であると判断された場合は、次に、このコマの進みか戻 りかを調べ(ステップ227)、進みの場合は、タイマ 態にし(ステップ228)、ステップ215に戻り、戻 りの場合は、タイマカウントを一つ戻して一時停止、す なわちコマ戻しの状態にして(ステップ229)、ステ ップ215に戻る。

【0108】すなわち、クライアントの実行ルーチン2 01は、ファイルのタイムアップによるタイムアップイ ベントが入力されると、記憶済みの現イベント番号を元 にシナリオファイル202を読みに行く。そこには次に 読むべきファイル名が記述されているので、これにより 次のファイルを読みに行く。このようにタイムアップイ ベントの発生をトリガとしてシナリオファイル202が 参照される。

【0109】また、クライアントの実行ルーチン201 がタイムアップとは別の種類のイベントをイベント検 知、特定ルーチン203を経て通知されると、実行ルー チン201はそのイベントの種類を特定してそれに対応 した表示操作を実行する。

【0110】ここで、入力デバイスは様々であるが、操 作指示と対応するイベント種類があらかじめ対応が取れ れている。これにより、どの種の操作指示イベントかを 特定し、特定結果を実行ルーチン203に通知する。こ の特定結果によって、実行ルーチン201はシナリオフ ァイルを参照したり、タイマ値を操作したりする。

【0111】例えば、作業者が次のファイル表示指示を した場合は、タイムアップイベントと同様に現在実行中 のイベント名称を元にシナリオファイルを参照して、次 のイベント名称を取得した後、次のファイルを読み出 す。再生ファイルが変わることにより、タイマは再度セ ットし直される。

【0112】現在のファイル再生中に最初から再生し直 したい場合、現在のイベント名称を参照するのみで、再 度現状のファイル名が読み出される。タイマは再度セッ トされる。

【0113】画面の一時停止を指示した場合、画面は一 時停止表示するとともにタイマカウントも一時停止す る。

【0114】コマ送りやコマ戻しを指示した場合、現在 のタイマ値を基点にコマ操作を実行する。このとき、1

1 4

と画面を連動するようにしておくことにより、タイマカ ウント値を操作することでコマ送り操作が可能になる。 【0115】1コマ分の再生時間を現在のタイマ値に加 えることで1コマ進む。または現在のタイマ値から減算 すれば、1コマ戻る。

【0116】なお、一時停止、コマ送り、コマ戻しのい ずれか操作後に再開指示すると、その時点からタイマカ ウントが再開する。

【0117】また、終了もイベントの1つとして扱うこ カウントを一つ進めて一時停止、すなわちコマ送りの状 10 とで、終了指示を入力すればシステムを終了することが

> 【0118】上記実施の形態の作業支援システムの特徴 を示すと以下のようになる。

> 【0119】1)作業指示情報は全て静止画の集合体と して扱う。これによりコマ単位での再生操作を時刻(タ イマ値) 指定にて可能にする。

【0120】2)自動実行するための再生順や再生時間 を記述したシナリオファイルをサーバではなくクライア ントで管理する。これにより、クライアントからの操作 入力をトリガに、シナリオファイルを参照してイベント を実行することが容易となる。また、イベントに対する 実行内容はシナリオファイルを書き換えるだけなため、 システム動作の変更も容易である。

【0121】3)作業者から操作指示するためにクライ アントにはイベントのトリガ信号を発生する入力装置を 装備する。この入力装置からの操作指示は全てイベント としてクライアント内のイベント検知、特定ルーチンに て内容を解釈されて実行される。

【0122】4)必要なときに必要な作業要素情報をイ ており、イベント検知、特定ルーチン203内に内蔵さ 30 ベントという形で、例えばサーバから新たな作業指示情 報を呼び出したり、現在再生中の情報をコマ単位での再 生あるいは一時停止するなどの操作を可能にする。

> 【0123】5)作業指示情報の提示を自動実行しつつ も必要なときに作業者側で作業指示情報を操作して確認 できるような構成にしたことにより、結果として生産効 率を損なわないという効果が得られる。

> 【0124】次に、作業者の習熟度によって作業者側か ら指示情報の自動再生のタイミングを調整できるように したこの発明の更に他の実施の形態について説明する。

【0125】この実施の形態においては、システムから 一方的に提供される指示情報に対して実作業時の時間的 な振れを作業者の習熟度に合わせて作業者自身がコント ロールできるようになるので、作業計画が粗くても現場 側での実作業の進捗を考慮することが可能になる。

【0126】図7は、この実施の形態の作業支援システ ムで用いる習熟度の等級に基づく作業標準時間との乖離 係数テーブルの一例を示したものである。

【0127】この乖離係数テーブルは、作業者の習熟度 を等級として定義し、各等級において標準作業時間との コマの再生にかかる時間は予め決まっており、タイマ値 50 乖離係数を明記する。この実施の形態の作業支援システ

15

ムでは、この乖離係数を基準に作業者の習熟度に応じた 作業時間を作業標準時間から自動算出し、この算出した 作業時間を元に作業指示情報を提供する。

【0128】この乖離係数テーブルは、作業の対象品種 毎に用意されるもので、図7に示すように、クライアン ト側でイベントとして入力された習熟度に対応した作業 内容毎の標準作業時間との乖離係数が記述されている。 【0129】この乖離係数テーブルが記述されたファイ ルは、最初、サーバ側に置かれており、システムの起動 時のスタートアップイベントの発生によりクライアント 10 側に読み出され、以降は、シナリオファイルとともにク ライアント側で保持される。これにより作業指示情報の 提供を自動実行しつつも作業者側で起こすイベントの対 処を容易に追加可能になる。

【0130】このファイルを構成することにより、作業 指示情報の提供の自動実行においてシナリオファイルの 作業との関連付けが容易となり、シナリオファイルの独 立性と再利用性を高めることができる。このファイルは 次に示すフローチャートから明らかになるようにクライ アントの実行ルーチン201から参照される。

【0131】図8は、このように構成したこの発明の更 に他の実施の形態の作業支援システムにおけるクライア ントの動作をフローチャートで示したものである。

【0132】なお、この実施の形態においても、その基 本的構成は図1乃至図3に示した構成と同様のものを用 いることができるが、この実施の形態の作業支援システ ムにおいては、その検出信号の種類として、以下のよう なものを用いる。

【0133】1)システムのスタートアップ

- 2)システムの終了
- 3)タイマのタイムアップ
- 4)次ファイルの表示
- 5)現ファイルの再表示
- 6)作業者の習熟度

【0134】図8において、まず、スタートアップイベ ントかが調べられる(ステップ251)。

【0135】次に、シナリオファイル・習熟テーブル着 信かが調べられ(ステップ252)、シナリオファイル 習熟テーブル着信でないと(ステップ252でN

o)、ステップ251に戻ってシナリオファイル・習熟 40 テーブル着信を待つが、シナリオファイル・習熟テーブ ル着信であると(ステップ252でYes)、クライア ントの実行ルーチン201は、シナリオファイルの先頭 のイベントの名称を参照し、

- 1)指定ファイル読み出し
- 2)ローカルのバッファ(バッファ21-1~21n)に記憶

を行う(ステップ253)。

【0136】次に、習熟度イベントかを調べ(ステップ

4でNo)、ステップ254に戻り、習熟度イベントを 待つが、習熟度イベントである場合は(ステップ254 でYes)、習熟度テーブルから、

- 1)標準時間の係数を算出する
- 2) ローカルのバッファ (バッファ21-1~21-
- n)に記憶の処理を行う(ステップ255)。

【0137】そして、イベント名称、タイマをセット し、指定イベントのファイル再生スタートを行う(ステ ップ256)。

【0138】次に、イベント検知、特定ルーチン203 によるイベント入力検知かを調べ(ステップ257)、 イベント入力を検知しないと(ステップ257でN o)、ステップ257に戻ってイベント入力検知を待つ が、イベント入力検知であると判断されると(ステップ 257でYes)、この検知したイベントが終了イベン トかを調べる(ステップ258)。

【0139】ここで、この検知したイベントが終了イベ ントであると (ステップ257でYes)、このシステ ムの動作を終了する。

20 【0140】また、ステップ257で、この検知したイ ベントが終了イベントでないと判断された場合は(ステ ップ257でNo)、次に、この検知したイベントがタ イムアップイベントかを調べる(ステップ259)。 【0141】ここで、この検知したイベントがタイムア ップイベントである場合は (ステップ259でYe

s)、シナリオファイル202を参照して次イベントを 認識し(ステップ260)、タイマカウントのリセット を行い(ステップ261)、ステップ256に戻る。 【0142】また、ステップ259で、この検知したイ

30 ベントがタイムアップイベントでないと判断された場合 は(ステップ259でNo)、ステップ257に戻り、 ステップ259でタイムアップイベントと判断されるま で、ステップ257からステップ259を繰り返す。

【0143】上記実施の形態の作業支援システムにおけ る特徴は以下のようになる。

【0144】1)作業者の習熟度を複数の等級として定 義し、各等級において標準作業時間との乖離係数を明記 したテーブルとその係数を基準に、作業者の習熟度に応 じた作業時間を自動算出した時間を元に作業指示情報を 提供する。

【0145】2)自動実行するための再生順や作業標準 時間を記述したシナリオファイルをサーバではなくクラ イアントで管理する。これにより、クライアントからの 操作入力をトリガに、シナリオファイルを参照してイベ ントを実行することが容易となる。また、イベントに対 する実行内容はシナリオファイルを書き換えるだけなた め、システム動作の変更も容易である。

【0146】3)作業者から操作指示するためにクライ アントにはイベントのトリガ信号を発生する入力装置を 254)、習熟度イベントでない場合は(ステップ25 50 装備する。この入力装置から、習熟度を認識する情報や 作業操作指示は全てイベントとしてクライアント内のイ ベント検知、特定ルーチンにて内容を解釈されて実行し 操作指示は全てイベントとしてクライアント内のイベン ト検知、特定ルーチンにて内容を解釈されて実行され る。

【0147】4)作業者の習熟度に基づいた作業標準時 間の変更が可能となり、習熟度に応じた作業情報を提供 できるような構成にしたことにより、結果として生産効 率を損なわないという効果が得られる。

【0148】なお、上記全ての実施の形態においては、 この発明に係わる作業支援システムをサーバークライア ントシステムとして構築した場合について示したが、こ の発明は、ネットワークのない、ローカルマシンのみで 自動提供する作業指示システムに適用しても同様に構成 することができる。この場合は、クライアントーサーバ 形態がなくなるのみで、作業指示ファイルとシナリオフ ァイルは最初からローカルにあることになる。

【0149】また、この発明は、ネットワークの有無に 関わらず、作業指示の自動提供機能のないシステムに適 用することもできる。この場合は、イベントドリブンで 20 しか情報提供しないシステムとなるが、例えば、めった に利用されない保全情報提供システムなどの用途に適用 することができ、イベント内容を「エラーコードにした がって保全指示ファイルを読み出す」「エラーコードに したがって予め関連付けている I / Oのデータを読み出 し、保存する」などに書き換える保全情報提供システム

【0150】また、この発明は、動画像のない静止画だ けの作業指示ファイルだけを扱うような作業環境システ ムも適用することができる。この場合はコマ単位での操 30 作概念がなくなるのみで、一時停止や別の作業ファイル の呼び出しにはそのまま適用することができる。

【0151】また、この発明は、サーバに画像圧縮機能 とビデオカメラを接続することで、リアルタイムに映像 を圧縮してクライアントに供給するリアルタイム監視シ ステムにも適用することができる。この構成の場合、サ ーバに接続されたカメラからの映像を画面に表示するこ とを指定することを指示イベントとして捉えることがで きる。また、カメラの接続位置はサーバだけでなくても 構わず、ネットワークに接続して画像圧縮機能を備えた 40 マシンであってもよい。

【0152】また、提供される情報の指示コマンドとし て、一時停止、進め、戻れ、以外に中止、再開などの機 能についても同様に適用可能である。

【0153】また、バッファは、ハードディスクなどの 大容量ストレージの他、キャッシュメモリも用いること ができる。

【0154】また、入力装置は汎用のキーボードの他、 タッチパネルやスイッチ、バーコードリーダ、スキャ ナ、IDカードリーダなどの他、各種スイッチ、各種セ 50 21-1~21-n

ンサ類、あるいはそれらを組み合わせて作った専用入力 機器であってもよい。

 $\{0155\}$

【発明の効果】以上説明したようにこの発明によれば、 作業者の操作若しくは作業の進行に対応して作業者に提 供する作業指示情報若しくはその提供タイミングを可変 することができるように構成したので、実作業の進み具 合に対応して最適な作業指示情報を作業者に提示するこ とができ、生産効率の向上が図れるとともに、更に以下 10 に示すような効果を奏する。

【0156】1)技能労働者のスキル向上/多能工化を 支援できる。

【0157】2) 熟練労働者の技術伝承に対応できる。

【0158】3)ビジュアルな作業支援情報化による製 造コスト/間接工数の削減を図ることができる。

【0159】4)作業指示情報の提示を自動実行しつつ も必要なときに作業者側で作業指示情報を操作して確認 でき、生産効率を損なわない。

【0160】5)クライアントからの操作入力をトリガ に、シナリオファイルを参照してイベントを実行するこ とが容易となり、また、イベントに対する実行内容はシ ナリオファイルを書き換えるだけなため、システム動作 の変更も容易である。

【0161】6)作業者の習熟度に基づいた作業標準時 間の変更が可能になり、生産効率の向上が図れる。

【図面の簡単な説明】

【図1】この発明に係わる作業支援方法および装置を適 用して構成される作業支援システムの一実施の形態を示 すブロック図。

【図2】図1に示した作業支援システムで用いられるシ ナリオファイルの一例を示した図。

【図3】図1に示した作業支援システムにおけるクライ アントの内部プログラム構造を示したブロック図。

【図4】図1に示した作業支援システムにおけるクライ アントの動作を示すフローチャート。

【図5】図1に示した作業支援システムにおける表示操 作用デバイスの表示例を示した図。

【図6】この発明の他の実施の形態の作業支援システム におけるクライアントの動作を示すフローチャート。

【図7】この発明の更に他の実施の形態の作業支援シス テムで用いる習熟度の等級に基づく作業標準時間との乖 離係数テーブルの一例を示す図。

【図8】図7に示した乖離係数テーブルを用いるこの発 明の更に他の実施の形態の作業支援システムにおけるク ライアントの動作を示すフローチャート。

【符号の説明】

10 サーバ

データベース 1 1

 $20-1\sim 20-n$ クライアント

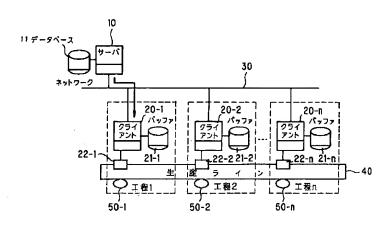
バッファ

20

19

= -		
22-1~22-n 表示操作用デバイス	204-2	マウス
22a 作業者が操作する表示操作入力デバイス群	204 - 3	タッチパネル
22b 現場情報の入力デバイス群	204 - N	バーコードリーダ
50-1~50-n 現場作業者	205-1	各種スイッチ
201 実行ルーチン	205-2	タイマ
202 シナリオファイル	205-3	各種センサ
203 イベント検知、特定ルーチン	205-M	その他各種入力装置
204-1 キーボード		

【図1】



【図2】

〈シナリオファイルの例(エンドレス1からファイル3を繰り替えし再生するシナリオ)〉

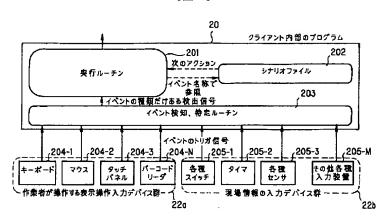
イベント番号	イベント名称	再生指定 ファイル名	ファイルの 再生時間	次のイベント 名称
1	event1	ファイル1	30秒	event2
2	event2	ファイル2	60秒	event3
3	event3	ファイル3	120秒	event1

【図7】

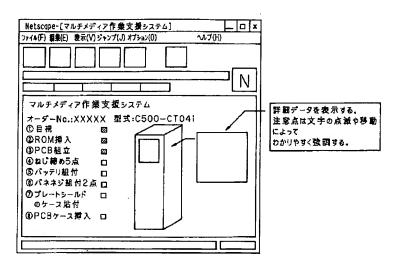
〈智熱度に基づく作業機準時間との乖離係数テーブル:智熱度を5段階の例♪

智熱度	作業1	作業2	作業3	作業4	
1	0. 6	0.8	1.0	0. 5	
2	0.8	0. 9	1.0	0. 7	
3	1.0	1.0	1.0	1.0	
4	1.1	1. 1	1.0	1, 2	
5	1. 2	1.2	1.0	1. 3	

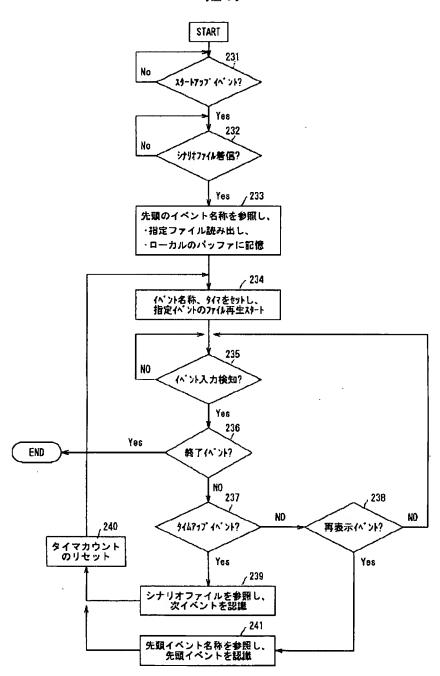
【図3】



【図5】







【図6】

